

作业三

2215408108 软件工程专业 程乐怡

15-1

1. 问题描述与子问题划分

子问题定义：设 $dp[v]$ 表示从起点 s 到顶点 v 的最长加权路径的长度。

状态转移方程：

- 初始条件： $dp[s] = 0$ （从 s 到自身路径长度为零）。
- 转移条件：对于每个顶点 v ，如果存在从 u 到 v 的边，权重为 $w(u, v)$ ，则：

$$dp[v] = \max_{(u,v) \in E} \{dp[u] + w(u, v)\}$$

目标是希望求出 $dp[t]$ ，即从 s 到 t 的最长路径长度。

2. 算法描述

- **拓扑排序**：对图 G 进行拓扑排序，将顶点按拓扑序排列为 v_1, v_2, \dots, v_n 。拓扑排序的时间复杂度为 $O(V+E)$ 。
- **动态规划**：按照拓扑顺序遍历顶点，对每个顶点 v ，按照状态转移方程更新 $dp[v]$ 。对于每条边 (u, v) ，执行以下步骤：

$$dp[v] = \max(dp[v], dp[u] + w(u, v))$$

这一部分的时间复杂度为 $O(E)$ 。

- **返回结果**：最终返回 $dp[t]$ 。

3. 子问题图的结构

子问题图是基于拓扑排序构造的一个**有向无环图 (DAG)**，其结构与原图相似，但顶点的更新顺序是按照拓扑序执行的。通过动态规划，子问题之间形成了依赖关系，具体表现为每个顶点的值 $dp[v]$ 依赖于其所有前驱节点的值 $dp[u]$ 和边权重 $w(u, v)$ 。

4. 算法效率分析

- 拓扑排序时间复杂度：使用 Kahn 算法或 DFS 实现，时间复杂度为 $O(V+E)$ 。
- 动态规划时间复杂度：对于每个顶点 v ，我们需要检查其所有的入边，时间复杂度为 $O(E)$ 。

总时间复杂度为 $O(V + E)$ ，效率较高，适用于 DAG 中最长路径问题。

15-2

1. 子问题定义

设 $dp[i][j]$ 表示字符串 $S[i \dots j]$ 的最长回文子序列的长度，其中 i 和 j 是字符串的左右边界索引。

2. 状态转移方程

如果 $S[i] == S[j]$ ，当字符串两端字符相同时，它们一定属于最长回文子序列，因此：

$$dp[i][j] = dp[i + 1][j - 1] + 2$$

将 $S[i]$ 和 $S[j]$ 加入子序列

如果 $S[i] \neq S[j]$ ：此时最长回文子序列只能出现在两个子区间之一：

- $S[i + 1 \dots j]$ (排除左端字符 $S[i]$)；
- $S[i \dots j - 1]$ (排除右端字符 $S[j]$)。

$$dp[i][j] = \max(dp[i + 1][j], dp[i][j - 1])$$

3. 边界条件

当 $i == j$ 时，子字符串仅包含一个字符，显然是回文：

$$dp[i][i] = 1$$

目标是求 $dp[0][n-1]$ ，即整个字符串的最长回文子序列的长度。

4. 算法步骤

创建一个二维数组 dp 大小为 $n \times n$ ，其中 n 是字符串长度。将对角线元素 $dp[i][i] = 1$ 初始化为 1。

按照子问题规模从小到大的顺序（即子串长度从 2 到 n ）填充 dp 表，更新每个 $dp[i][j]$ 的值。

根据 dp 表记录的状态，回溯构造出最长回文子序列。

5. 时间与空间复杂度

时间复杂度： dp 表需要填充 $n \times n$ 个状态，每个状态的计算复杂度为 $O(1)$ ，总时间复杂度为： $O(n^2)$

空间复杂度：由于需要存储 dp 表，空间复杂度为： $O(n^2)$

如果只需要长度，可以通过滚动数组优化空间复杂度为 $O(n)$ 。

15-4

给定一段由 n 个单词组成的文本，每个单词长度为 l_1, l_2, \dots, l_n ，需要将这些单词排版为多行，每行最多容纳 M 个字符（包括单词和单词间的空格），目标是通过动态规划最小化所有行（不包括最后一行）结尾的多余空格数量的立方和。

1. 子问题定义

设 $dp[j]$ 表示将第 1 到第 j 个单词排版所需的最小“代价”（即多余空格立方和的总和）。为了确定状态转移关系，需要考虑从第 i 个单词开始到第 j 个单词结束的代价。

2. 关键变量定义

- **代价函数**：如果第 i 到第 j 个单词被排在同一行，且多余空格数为：

$$extra[i][j] = M - (j - i) - \sum_{k=i}^j l_k$$

(其中 $j - i$ 表示 $j-i$ 个空格)。

- 如果 $extra[i][j] \geq 0$, 则行的代价为:

$$cost[i][j] = extra[i][j]^3$$

- 如果 $extra[i][j] < 0$, 则单词无法排在同一行, 此时 $cost[i][j] = \infty$ 。

- 状态转移方程:** $dp[j]$ 的最优解可以从某个 i 划分过来, 即:

(其中 $dp[i-1]$ 表示第 1 到第 $i-1$ 个单词的最优代价)。

$$dp[j] = \min_{1 \leq i \leq j} \{ dp[i-1] + cost[i][j] \}$$

- 目标:** 最小化从第 1 到第 n 个单词的代价, 即求 $dp[n]$ 。

3. 算法步骤

- 预计算空格和代价表:**

- 计算所有可能的 $extra[i][j]$ 值;
- 根据 $extra[i][j]$ 的正负, 构建 $cost[i][j]$ 表。

- 动态规划填表:**

- 初始化: $dp[0] = 0$ (表示没有单词的代价为 0);
- 对于 $j = 1, 2, \dots, n$, 依次计算 $dp[j]$:

$$dp[j] = \min_{1 \leq i \leq j} \{ dp[i-1] + cost[i][j] \}$$

- 回溯输出排版方案,** 从 dp 表中回溯, 找到每一行的起止单词索引。

4. 时间和空间复杂度

时间复杂度: 预计算 $extra[i][j]$ 和 $cost[i][j]$ 需要 $O(n^2)$; 填充 $dp[j]$ 表需要 $O(n^2)$, 因此总时间复杂度为 $O(n^2)$

空间复杂度: $extra[i][j]$ 和 $cost[i][j]$ 占用 $O(n^2)$ 空间; $dp[j]$ 占用 $O(n)$ 空间; 总空间复杂度为 $O(n^2)$

```
Input: n words with lengths l[1..n], maximum line width M
Output: Minimum cost dp[n] and optimal line breaks
```

```
1. Precompute extra and cost tables:
   Initialize extra[i][j] and cost[i][j] for all 1 ≤ i ≤ j ≤ n:
   for i = 1 to n:
       extra[i][i] = M - l[i]
       for j = i+1 to n:
           extra[i][j] = extra[i][i] - sum(l[k] for k from i+1 to j)
           cost[i][j] = extra[i][j]^3 if extra[i][j] ≥ 0 else infinity
```

```

extra[i][j] = extra[i][j-1] - l[j] - 1

for i = 1 to n:
    for j = i to n:
        if extra[i][j] < 0:
            cost[i][j] = ∞
        else if j == n:
            cost[i][j] = 0
        else:
            cost[i][j] = extra[i][j]^3

```

2. Compute the dp table:

```

Initialize dp[0] = 0
for j = 1 to n:
    dp[j] = ∞
    for i = 1 to j:
        if dp[i-1] + cost[i][j] < dp[j]:
            dp[j] = dp[i-1] + cost[i][j]
            line_break[j] = i

```

3. Reconstruct the solution:

```

Initialize k = n
lines = []
while k > 0:
    i = line_break[k]
    lines.append(words[i..k])
    k = i - 1

```

4. Return dp[n] (minimum cost) and lines (formatted text)